Motor tubular:

GEIGER-SOLIDline

Sistema de comando do motor:

GEIGER-VariousWireless (GU45..F01)

para estores, telas e toldos com braços articulados sem cofre

PT **Manual de instruções**

Índice

1. Generalidades

Estimado Cliente,

Com a compra de um motor tubular da casa GEIGER, optou por um produto de qualidade.

Agradecemos a decisão tomada e a confiança em nós depositada.

Antes de colocar este motor em funcionamento, pedimos-lhe que tenha em atenção as seguintes instruções de segurança. A sua finalidade é prevenir riscos e evitar danos pessoais e materiais.

Por favor, guarde este manual de instruções!

- **Indicado para todos os sistemas de estores, telas e toldos com braços articulados sem cofre**
- **Possibilidade de instalação sem batentes**
- **Detecção automática das posições finais com a utilização de sistemas de batentes**
- **As modificações de panos são compensadas automaticamente mediante sistema electrónico**
- **Os accionamentos podem ser ligados em paralelo**
- **Indicado para todos os produtos de telecomando da GEIGER**
- **Detecção automática de montagem à esquerda/direita**
- **Descarga automática do pano, com o daí decorrente prolongamento da vida útil**

2. Garantia

Em caso de uma instalação incorrecta que se desvie do manual de instruções e/ou em caso de modificações estruturais perder-se-á a garantia legal e contratual por vícios materiais, bem como a responsabilidade pelo produto.

3. Instruções de segurança

PT

Atenção: Instrução de segurança importante. Para a segurança de pessoas é importante observar esta instrução. As instruções devem ser guardadas.

- **Este aparelho não se destina a ser utilizado por pessoas (incluindo crianças) cujas capacidades físicas, sensoriais e mentais estão reduzidas ou a quem falte experiência e/ou conhecimento, salvo se estão a ser vigiadas ou receberam instruções relativas à utilização do aparelho por uma pessoa responsável pela sua segurança.**
- **As crianças deverão ser vigiadas para que não mexam no aparelho.**
- **O equipamento deverá ser inspeccionado regularmente para comprovar se existem falhas de equilíbrio, desgaste e danos.**
- **Cabos de ligação danificados devem ser substituídos pelo cabo de ligação GEIGER do mesmo tipo de condutor.**
- **Observar a zona de perigo durante o funcionamento.**
- **Se na zona de perigo se encontram pessoas ou objectos, não utilizar o equipamento.**
- **Desactivar imediatamente os equipamentos danificadas até à sua reparação.**
- **Durante a realização de trabalhos de manutenção e de limpeza é imprescindível desactivar o equipamento.**

- **Evitar e proteger os pontos que constituam perigo de esmagamento e de cisalhamento.**
- **Prestar atenção ao operar o accionamento manual com os sistemas de protecção solar abertos, já que podem baixar repentinamente se as molas cederem ou estiverem partidas.**
- **Não accionar o equipamento se nas proximidades se vão realizar tarefas como, por ex., a limpeza de janelas.**
- **Desligar o equipamento da rede de alimentação se se vão realizar tarefas como, por ex., a limpeza de janelas nas proximidades.**

Atenção: Instrução de segurança importante. Seguir todas as instruções de montagem já que se podem produzir lesões graves se for efectuada de maneira incorrecta.

- **A ligação deve ser efectuada por electricistas profissionais segundo as disposições locais em vigor.**
- **A ficha de alimentação de rede do motor tubular deve ficar acessível após a instalação.**
- **Em caso de montagem do motor tubular sem protecção mecânica das peças móveis, o motor tubular deve ser instalado a uma altura mínima de 2,5 m acima do chão ou doutro nível que permita o acesso ao accionamento.**
- **Antes da montagem do motor tubular, há que retirar todos os cabos que não sejam necessários e colocar fora de serviço todos os dispositivos não necessários para accioná-lo.**
- **Se se operar o motor tubular através de em interruptor ou um botão, esse interruptor ou botão deverá ser colocado junto ao motor tubular de forma que se veja. O interruptor ou o botão não poderá encontrar-se nas proximidades de peças móveis. A altura de instalação deve ficar a pelo menos 1,5 m acima do solo. Se o aparelho vier sem ficha de encaixe (STAS3K) no cabo de ligação ou sem outros meios para cortar a alimentação de rede, com um intervalo de abertura de contactos de pelo menos 3 mm em cada terminal, deverá incorporar-se um dispositivo de desligamento semelhante na instalação eléctrica fixa segundo as normas de cablagem.**
- **Os mecanismos de comando montados de forma fixa devem ficar montados à vista.**
- **Ter em conta o correcto dimensionamento do accionamento.**

PT

Recomendamos a seguinte forma de proceder:

4. Utilização prevista

Os motores tubulares da série **SOLIDline (GU45..F01)** com sistema de comando do motor **VariousWireless** estão previstos exclusivamente para o accionamento de estores, telas e toldos com braços articulados sem cofre.

Se os motores tubulares forem utilizados para outras aplicações e/ou se efectuarem modificações nos motores tubulares que não tenham sido acordadas com GEIGER Antriebstechnik, o fabricante não responderá pelos danos materiais e/ou pessoais nem pelos danos indirectos que poderão ocorrer.

5. Instruções de montagem

Antes de proceder à fixação deve comprovar-se a resistência da alvenaria e da base subjacente.

Atenção: Se pretende aparafusar/rebitar o eixo com o adaptador, meça a distância desde a ponta do eixo ao centro do arrastador e marque-a sobre o eixo.

Ao perfurar o eixo de enrolamento, **nunca** o faça na zona do motor tubular!

O motor tubular **não** deve ser golpeado ao ser introduzido no eixo e **não** deve ser deixado cair para dentro do eixo.

Montagem dos estores:

Fixar o rolamento do motor aos pernos existentes ou à parte lateral.

Introduzir no eixo o motor com o adaptador e o arrastador apropriados até ao batente do adaptador do eixo.

Introduzir o suporte do eixo no lado oposto.

Encaixar o eixo com motor sobre o rolamento de encaixe do motor ou o rolamento giratório do motor. Extrair o suporte do eixo do lado oposto até que a cavilha encaixe no rolamento de esferas.

Aparafusar o suporte ao eixo. Aparafusar o eixo com o arrastador tubular.

Fixar a blindagem do estore ao eixo.

Alternativa: Utilizar chapas de fixação para os elementos salientes. Encaixar o motor. O apoio engata-se. Para soltá-lo: rodar o freio.

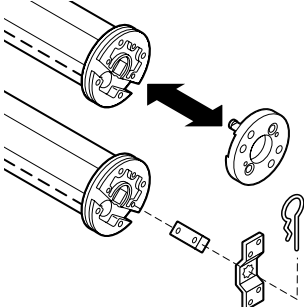
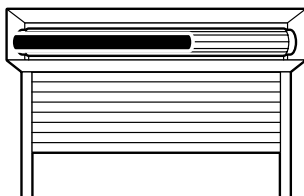
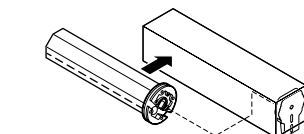
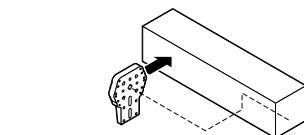
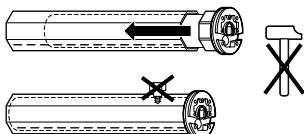
Montagem em toldos e telas:

Introduzir no eixo o motor com o adaptador e o arrastador apropriados até ao batente do adaptador do eixo.

Fixar o rolamento do motor ao toldo.
Encaixar o motor com o veio da lona sobre o rolamento do motor e fixá-lo.

Dependendo da cabeça do motor, podem utilizar-se diferentes soluções de fixação:

- Fixar o motor com chave quadrada no sistema de quadra e fixar com contrapino
- Introduzir o motor no rolamento existente para o efeito e fixá-lo
- Introduzir o motor no apoio de encaixe adequado e fixá-lo com uma mola ou uma alavanca giratória

O motor SOLIDline da GEIGER é adequado para veios com um diâmetro a partir de 50 mm!

PT

6. Colocação em serviço

Definição de "proximidade":

Distância do emissor manual ao sistema de comando do motor: máx. 15 cm,

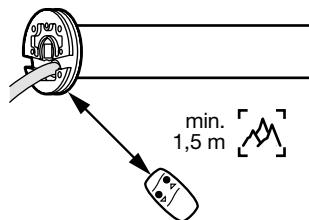
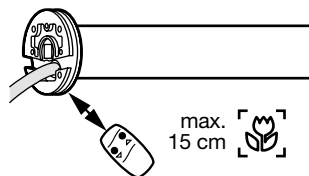
ou

segurar o emissor manual directamente no cabo de ligação do motor. Deste modo, o cabo de ligação do motor actua como "antena" a uma distância de até 3 metros.

Definição de "remoto":

Distância do emissor manual ao sistema de comando do motor: mín. 1,5 m,

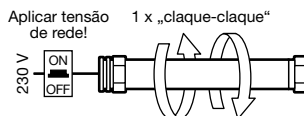
ou

Distância do emissor manual ao cabo de ligação do motor: mín. 0,5 m.

Activar modo de aprendizagem:

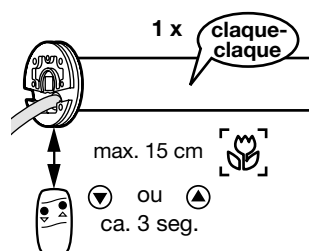
Ligar o motor à rede eléctrica.

Ligar a rede. O motor faz um breve movimento para cima e para baixo (1 x "claque-claque").

Após cada interrupção da alimentação de tensão **pode** activar-se o modo de aprendizagem durante 30 min.

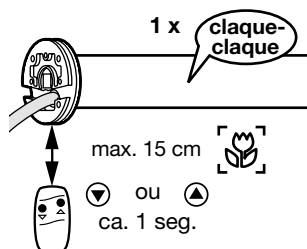
O modo de aprendizagem é necessário para transmitir códigos de telecomando, assim como para ajustar novamente as posições finais.

PT

Em proximidade, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo e mantê-la pressionada durante aprox. 3 segundos até que o motor o confirme (1 x "claque-claque").

Se não se levar a cabo nenhuma operação num intervalo de 60 segundos, o modo de aprendizagem desactivar-se-á! O motor volta ao modo normal (3 x "claque-claque").

7. Programar/apagar códigos de telecomando

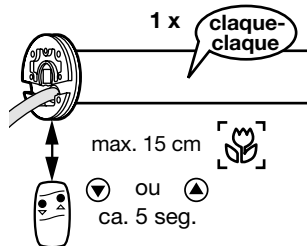
Para programar/apagar o código de telecomando, activar primeiro o modo de aprendizagem.

Em proximidade, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo durante aprox. 1 segundo. O motor dá a confirmação (1 x “claque-claque”).

O código de telecomando foi aprendido pelo motor!

Se não se levar a cabo nenhuma operação num intervalo de 60 segundos, o modo de aprendizagem desactivar-se-á! O motor volta ao modo normal (3 x “claque-claque”).

Apagar os emissores que foram submetidos à aprendizagem:

Para programar/apagar o código de telecomando, activar primeiro o modo de aprendizagem.

Em proximidade, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo e mantê-la pressionada durante aprox. 5 segundos. O motor responde imediatamente (1 x “claque-claque”). Manter a tecla pressionada até que o motor confirme após 5 segundos que o código de telecomando foi apagado (1 x “claque-claque”).

Importante: Só se podem apagar todos os códigos de telecomando aprendidos, incluindo os do sensor, de cada vez. Não se pode apagar um código de telecomando isolado.

PT

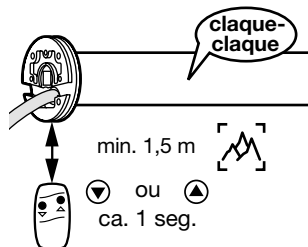
8. Ajuste das posições finais/intermédias

	É possível efectuar os seguintes tipos de	Estores equipados com:	Toldos equipados com:
A	Posição final superior e inferior com batente	Barra final com batente/ com/com bloqueio de abertura	–
B	Posição final superior livremente ajustável/ posição final	Barra final sem batente/ com bloqueio de abertura forçada	–
C	Posição final superior com batente/posição inferior livremente	Barra final com batente/ sem bloqueio de abertura forçada	No caso de poder utilizar braços como batente
D	Posição final superior inferior livremente ajustável	Barra final sem batente/ sem bloqueio de abertura forçada	Se não se utilizar nenhum batente

Para ajustar as posições finais, activar primeiro o modo de aprendizagem (ver página 6)!

Activar modo para posição final:

Em remoto, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo e mantê-la pressionada até que o motor o confirme (1 x “claque-claque”).

Importante: A correcta atribuição de teclas para P/cima e P/baixo é efectuada automaticamente depois de concluída a programação das posições finais.

Apagar/mudar as posições finais

Para apagar/mudar as posições finais é preciso programá-las de novo (ver capítulo “Aprender posições finais”).

Para mudar/apagar as posições finais, activar primeiro o modo de aprendizagem (ver página 6)!

9. Ajuste das posições finais

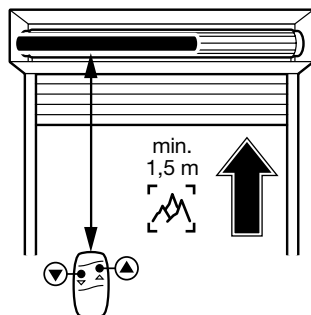
Variante A: Posição final superior e inferior com batente

Posição final superior:

Em remoto, pressionar a tecla P/cima ou P/ baixo e mantê-la pressionada até que o pano tenha alcançado o batente superior e o motor se desligue automaticamente.

A posição final superior está agora memorizada.

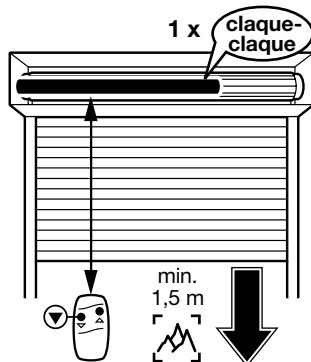
As teclas P/cima e P/baixo correspondem agora ao sentido de rotação do motor!

PT

Posição final inferior:

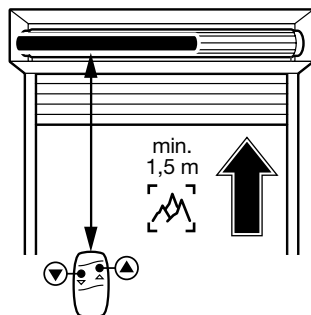
Em remoto, pressionar a tecla P/baixo e mantê-la pressionada até que o pano tenha alcançado o batente inferior e se desligue automaticamente.

O motor dá a confirmação (1 x “claque-claque”).

A posição final inferior está agora memorizada.

A programação está finalizada e o motor mudou para o modo normal.

Variante B: Posição final superior livremente ajustável/posição final inferior com batente

Posição final superior:

Em remoto, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo e mantê-la pressionada até que o pano tenha alcançado a posição final superior desejada. É possível efectuar correcções com a tecla P/cima ou P/baixo.

Memorizar a posição final superior:

Em proximidade, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo durante aprox. 1 segundo. O motor dá a confirmação (1 x “claque-claque”).

Memorizar a posição final inferior:

Em remoto, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo e mantê-la pressionada até que o pano tenha alcançado o batente inferior e se desligue automaticamente.

O motor dá a confirmação (1 x “claque-claque”).

A posição final inferior está agora memorizada!

As teclas P/cima e P/baixo correspondem agora ao sentido de rotação do motor.

A programação está finalizada e o motor mudou para o modo normal.

PT

Variante C: Posição final superior com batente/posição final inferior livremente ajustável

Posição final superior:

Em remoto, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo e mantê-la pressionada até que o pano tenha alcançado o batente superior e o motor se desligue automaticamente.

A posição final superior está agora memorizada!

As teclas P/cima e P/baixo correspondem agora ao sentido de rotação do motor.

Posição final inferior:

Em remoto, pressionar a tecla P/baixo e mantê-la pressionada até que o pano tenha alcançado a posição final inferior desejada. É possível efectuar correcções com a tecla P/cima ou P/baixo.

PT

Memorizar a posição final inferior:

Em proximidade, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo durante aprox. 1 segundo. O motor dá a confirmação (1 x “claque-claque”).

 A programação está finalizada e o motor mudou para o modo normal.

Variante D: Posição final superior e inferior livremente ajustável

Posição final superior:

Em remoto, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo e mantê-la pressionada até que o pano tenha alcançado a posição final superior desejada.
É possível efectuar correcções com a tecla P/cima ou P/baixo.

Memorizar a posição final superior:

Em proximidade, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo durante aprox. 1 segundo. O motor dá a confirmação (1 x “claque-claque”).

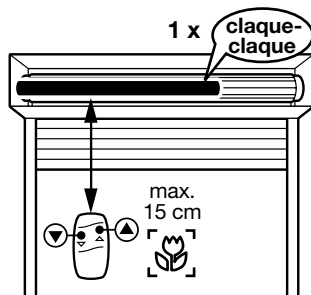
Posição final inferior:

Em remoto, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo e mantê-la pressionada até que o pano tenha alcançado a posição final inferior desejada.
É possível efectuar correcções com a tecla P/cima ou P/baixo.

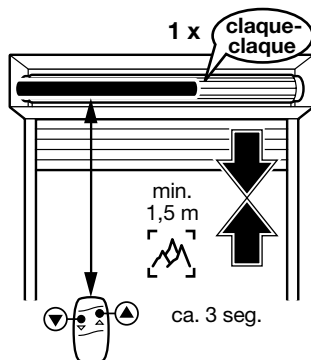
PT

Memorizar a posição final inferior:

Em proximidade, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo durante aprox. 1 segundo. O motor dá a confirmação (1 x “claque-claque”).

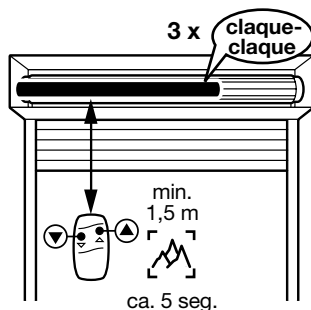
As teclas P/cima e P/baixo correspondem agora ao sentido de rotação do motor.

Aprendizagem da posição intermédia

A partir de uma posição qualquer, avançar até à posição final desejada, parar com a tecla oposta e manter a tecla pressionada durante aprox. 3 segundos até que o motor avise (1 x “claque-claque”). Depois, soltar a tecla!

A posição intermédia está agora memorizada.

Alterar a posição intermédia

Ver “Aprendizagem da posição intermédia”, embora para uma nova posição desejada.

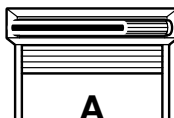
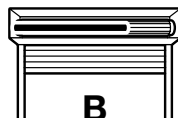
Apagar a posição intermédia

Para o pano no seu movimento ascendente ou descendente e manter pressionada a tecla durante aprox. 5 segundos até que o motor avise (3 x “claque-claque”).

10. Formação de grupos

(ver também o capítulo 6 “Colocação em serviço” e o capítulo 7 “Programar/ apagar códigos de telecomando”)

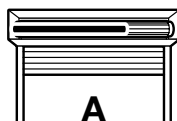
1.º objectivo: Accionar estore A e estore B como grupo com um emissor manual de 1 canal.

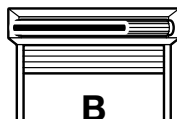
Estore: A + B

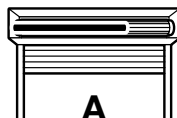
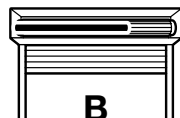
1. Activar o modo de aprendizagem pressionando próximo do estore A durante 3 s.
2. Transmitir código de telecomando pressionando próximo do estore A durante 1 s.
3. Activar o modo de aprendizagem pressionando próximo do estore B durante 3 s.
4. Transmitir código de telecomando pressionando próximo do estore B durante 1 s.

Possível de modo análogo com **três** ou **mais** !

2.º objectivo: Accionar estore A + estore B individualmente e como grupo com um emissor manual de 3 canais.

Estore: A

1. Activar o modo de aprendizagem pressionando próximo do estore A durante 3 s.
2. Transmitir código de telecomando pressionando próximo do estore A durante 1 s.

Estore: B

1. Activar o modo de aprendizagem pressionando próximo do estore B durante 3 s.
2. Transmitir código de telecomando pressionando próximo do estore B durante 1 s.

Estore: A + B

1. Activar o modo de aprendizagem pressionando próximo do estore A durante 3 s.
2. Transmitir código de telecomando pressionando próximo do estore A durante 1 s.
3. Activar o modo de aprendizagem pressionando próximo do estore B durante 3 s.
4. Transmitir código de telecomando pressionando próximo do estore B durante 1 s.

11. Desactivação da função de proximidade

No caso de dois motores estarem instalados de tal forma que se activam em proximidade, existe a possibilidade de desligar a função de proximidade num dos dois motores.

Pré-requisito: os motores devem estar atribuídos a diferentes pares de teclas!

Para desactivar a função de proximidade, deslocar o pano desejado até à posição final superior, pressionar a tecla P/CIMA e mantê-la pressionada durante aprox. 5 segundos até que o motor o confirme (2 x “claque-claque”).

Para activar a função de proximidade, deve desligar-se o motor por instantes da rede eléctrica.

12. Ajuste das posições finais para toldos com braços articulados sem cofre

Variante C: Posição final superior com batente/ posição final inferior livremente ajustável

Posição final superior:

Em remoto, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo e mantê-la pressionada até que o pano tenha alcançado o batente superior e o motor se desligue automaticamente.

A posição final superior está agora memorizada!

As teclas P/cima e P/baixo correspondem agora ao sentido de rotação do motor.

Posição final inferior:

Em remoto, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo e mantê-la pressionada até que o pano tenha alcançado a posição final inferior desejada.
É possível efectuar correcções com a tecla P/cima ou P/baixo.

PT

Memorizar a posição final inferior:

Em proximidade, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo durante aprox. 1 segundo. O motor dá a confirmação (1 x "claque-claque").

A programação está finalizada e o motor mudou para o modo normal.

Variante D: Posição final superior e inferior livremente ajustável

Posição final superior:

Em remoto, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo e mantê-la pressionada até que o pano tenha alcançado a posição final superior desejada. É possível efectuar correcções com a tecla P/cima ou P/baixo.

Memorizar a posição final superior:

Em proximidade, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo durante aprox. 1 segundo. O motor dá a confirmação (1 x "claque-claque").

Posição final inferior:

Em remoto, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo e mantê-la pressionada até que o pano tenha alcançado a posição final inferior desejada.
É possível efectuar correcções com a tecla P/cima ou P/baixo.

PT

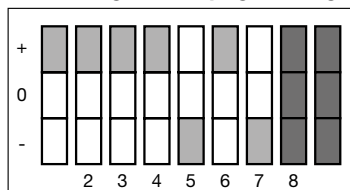
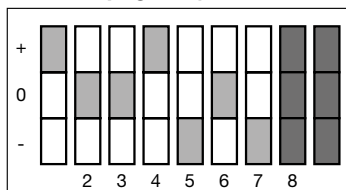
Memorizar a posição final inferior:

Em proximidade, pressionar a tecla P/cima ou P/baixo durante aprox. 1 segundo. O motor dá a confirmação (1 x "claque-claque").

A programação está finalizada e o motor mudou para o modo normal.

13. Descrição do funcionamento do motor de telecomando

Todos os receptores e emissores de telecomando GEIGER são fornecidos providos do “Código GEIGER” + + + + - + -, para que o motor possa ser operado de imediato com a finalidade de, por exemplo, facilitar a montagem de um pano no eixo de enrolamento.

O “Código GEIGER” deve, por motivos de segurança, ser substituído por um código individual! Isto ocorre de forma automática com a primeira aprendizagem de um código individual (ver capítulo 7 “Programar/apagar códigos de telecomando” na página 6).

„Código GEIGER“

Código individual (exemplo)

Os interruptores DIP n.º 8 e n.º 9 não possuem qualquer função!

A descrição e os ajustes podem ser consultados no manual de instruções do emissor manual/de parede correspondente.

14. Códigos de telecomando

No máximo podem ser aprendidos três códigos de telecomando diferentes. Deste modo, o motor pode ser parte integrante de três grupos mutuamente independentes. Adicionalmente pode ser realizada a aprendizagem de outros dois códigos de sensor de telecomando.

Se já se tiver efectuado a aprendizagem de três códigos de telecomando e se tentar registar um quarto, o código aprendido em terceiro lugar apagar-se-á e será substituído pelo novo código.

Se já se tiver efectuado a aprendizagem de dois códigos de sensor de telecomando e se tentar registar um terceiro, o código aprendido em segundo lugar apagar-se-á e será substituído pelo novo código.

Exemplo:

Receptor de telecomando no motor

Grupo 1 Código	Grupo 2 Código	Grupo 3 Código	Sensor 1 Código	Sensor 2 Código
+ o o + - o -	+ + + o o + +	+ - + + - + +	+ - + + - + +	+ + + - - + +

Para documentá-lo, introduza aqui os códigos do emissor manual/sensor programados no motor:

Grupo 1	Grupo 2	Grupo 3	Sensor 1	Sensor 2

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG | 100W0519 pt V001 0114

Programar em remoto/proximidade

No receptor de telecomando do motor encontra-se integrado em detector de proximidade que reconhece se um emissor de telecomando é operado a determinada distância = remoto (pelo menos a 1,5 m de distância em relação ao sistema de comando do motor ou 0,5 m em relação ao cabo do motor), ou se é operado próximo da antena = proximidade (no máximo a 15 cm de distância ou directamente no cabo de ligação do motor).

Atenção: Se o receptor de telecomando ou o cabo de ligação do motor estão perto um do outro, podem ser transmitidos, de maneira involuntária, códigos a outros receptores de telecomando.

Recomendação:

Para a colocação em serviço, desligar da alimentação de rede os motores que devem ser operados através de outro par de teclas ou através de outro código.

15. Deslocamento às posições finais

Não está programada uma posição intermédia:

Para um deslocamento até às posições finais basta pressionar brevemente a tecla do sentido de avanço correspondente. Para parar o deslocamento basta pressionar brevemente a tecla do sentido contrário.

Se no sistema se encontrar integrado um sensor de sol e vento, o deslocamento às posições finais efectuar-se-á em modo automático ("Sol ON").

Está programada uma posição intermédia:

Para um deslocamento até às posições finais deve manter-se pressionada a tecla do sentido de avanço correspondente durante **pelo menos 1,5 segundos**.

Pressionando brevemente uma tecla durante **menos de 1,5 segundos**, efectuar-se-á o deslocamento até à **posição intermédia**. Para parar o deslocamento basta pressionar **brevemente** a tecla do sentido contrário.

Se no sistema se encontrar integrado um sensor de sol e vento, o deslocamento à posição intermédia efectuar-se-á sempre em modo automático ("Sol ON").

16. Detecção de obstáculos

Quando, depois da aprendizagem do sistema, se levar a cabo o primeiro movimento completo e ininterrupto de uma posição final à outra, o sistema "aprende" o binário necessário.

Para todos os demais movimentos, efectuados de maneira completa e ininterrupta de uma posição final à outra, reajustar-se-á automaticamente o binário necessário. Deste modo, qualquer mudança paulatina na instalação por envelhecimento, sujidade, frio ou calor será automaticamente tida em conta.

Se um movimento de deslocamento PARA CIMA ficar bloqueado por um obstáculo, o motor desliga-se e efectua-se um breve retrocesso.

O sentido de marcha em que se detectou o obstáculo ficará bloqueado.

O bloqueio é levantado se o motor tiver sido accionado no sentido contrário por um determinado período de tempo. Portanto, em primeiro lugar há que retirar o obstáculo antes de poder voltar a operar nesta direcção.

17. Correcção das posições finais

Se a aprendizagem de uma posição final for levada a cabo com batente final (variante **A** ou **C**), o motor parará doravante antes de alcançar o batente para evitar uma carga mecânica do pano. A verificação da posição final e, se for o caso, a correcção da mesma realiza-se após 5, 20 e, depois, a cada 50 ciclos.

Se se tiver produzido um **alongamento do pano** devido a mudanças de temperatura, este será compensado na seguinte correcção das posições finais.

Se, devido a mudanças de temperatura, se instalar um **regime de enrolamento modificado** e o pano se deslocar contra o batente, realizar-se-á uma correcção imediata das posições finais. Além disso, reiniciar-se-á o contador para a correcção das posições finais.

18. Dados técnicos

Dados técnicos do motor tubular SOLIDline-KS (GU45..)						
	GU4506	**GU4510**	**GU4520**	**GU4530**	**GU4540**	**GU4550**
Tensão	230 V~/50 Hz					
Corrente	0,36 A	0,47 A	0,63 A	0,8 A	1,0 A	1,0 A
Cos Phi (cosφ)	>0,95					
Corrente de ligação (factor)	x 1,2					
Potência	83 W	105 W	140 W	180 W	220 W	220 W
Binário	6 Nm	10 Nm	20 Nm	30 Nm	40 Nm	50 Nm
Velocidade	16 rpm	16 rpm	16 rpm	16 rpm	16 rpm	12 rpm
Tipo de protecção	IP 44					
Comprimento total[1]	506,5 mm	516,5 mm	546,5 mm	566,5 mm	586,5 mm	586,5 mm
Modo de operação	S2 4 min	S2 4 min	S2 5 min	S2 4 min	S2 4 min	S2 4 min
Nível de pressão acústica[2]	39 dB(A)	39 dB(A)	41 dB(A)	41 dB(A)	43 dB(A)	-
Diâmetro	45 mm					
Peso	ca. 1,85 kg	ca. 1,90 kg	ca. 2,20 kg	ca. 2,40 kg	ca. 2,70 kg	ca. 2,70 kg
Temperatura ambiente/ Humidade	Em funcionamento: T = -10 °C a +60 °C/H máx. 90% Armazenamento: T = -15 °C a +70 °C/seco, sem condensação					

[1] **SOLIDline-ZN**: -1 mm / **SOLIDline-COM** + 3,5 mm / **SOLIDline-SOC**: + 3 mm

[2] Os dados sobre o nível médio de pressão acústica servem como orientação. Os valores foram registados pela GEIGER na marcha em vazio com o accionamento pendurado a uma distância de 1 m, calculando a média dos valores determinados durante 10 segundos. A medição não faz referência a nenhuma norma de ensaio especial.

Reservamo-nos o direito de realizar modificações técnicas

19. Indicação sobre eliminação

Eliminação de materiais de embalagem

Os materiais de embalagem são matérias-primas e, portanto, são reutilizáveis. Com o objectivo de proteger o ambiente, pedimos que os elimine devidamente!

Eliminação de aparelhos eléctricos e electrónicos

De acordo com directivas da UE, os aparelhos electrónicos e as pilhas não podem ser eliminados juntamente com o lixo doméstico habitual. Para a devolução, utilize os sistemas de devolução e recolha específicos do seu país que estão à sua disposição.

PT

20. Declaração CE de conformidade

Pela presente declaramos que o este aparelho cumpre os requisitos básicos e as directivas relevantes e que pode ser utilizado em todos os países da UE e na Suíça sem necessidade de ser registado. Encontrará a declaração de conformidade deste aparelho em: www.geiger-antriebstechnik.de.

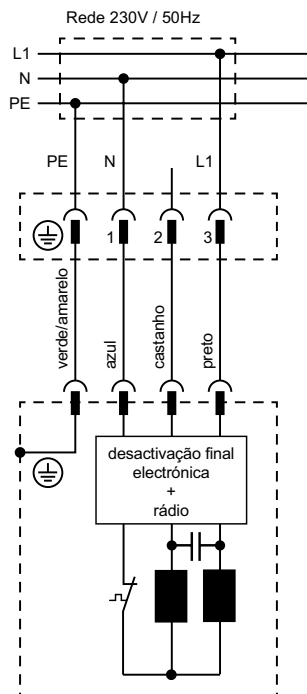
21. Indicações para o electricista

Cuidado: Uma montagem e ligação incorrectas podem provocar lesões graves.

É possível operar em paralelo vários **SOLIDline VariousWireless**.

Condutores de PVC não são adequados para aparelhos utilizados ao ar livre ou que estão expostos durante um tempo prolongado à radiação ultravioleta intensa.

Não instalar estes condutores se houver a possibilidade de entrarem em contacto com peças de metal cuja temperatura supere os 70 °C.

Cabos de ligação com fichas de encaixe da marca Hirschmann modelo STAS 3K só devem ser utilizados em combinação com a caixa de cabos da marca Hirschmann modelo STAK 3K.

22. O que fazer em caso de...

Problema	Solução
Sem “claque-claque” breve ao ligar o motor.	• Ficha do motor não ligada. • Por favor, verifique a ficha. • Verificar o cabo de ligação quanto à existência de eventuais danos. • Controle a tensão de rede e mande um electricista profissional verificar a causa do corte de corrente.
O motor desloca-se em sentido ascendente em vez de para baixo.	• As posições finais estão ajustadas de forma incorrecta. • Ajustar primeiro a posição final superior, depois, a inferior.

PT

Problema	Solução
Emissor manual não funciona.	• Verifique a pilha. • O sensor de vento activou um bloqueio temporário. Voltar a tentar passado o intervalo de bloqueio correspondente. • O código de telecomando foi apagado acidentalmente. Repetir a aprendizagem (ver página 7).
Após vários deslocamentos, o motor pára e deixa de reagir.	• O motor aqueceu demasiado e desligou-se. • Voltar a tentar passado um período de arrefecimento de aprox. 15 min.
O motor já não funciona de forma automática.	• O sistema solar automático foi desligado. • O sensor de vento activou um bloqueio temporário. • Voltar a tentar passado o intervalo de bloqueio correspondente. • O código de telecomando foi apagado acidentalmente. Repetir a aprendizagem (ver página 7).
O motor não reage para proximidade.	• Aproximar-se o máximo possível com o emissor manual à cabeça do motor. • Mudar as pilhas do emissor manual. • Em proximidade foi desactivado. Para activar em proximidade, desligar durante aprox. 3 s o motor da alimentação de tensão.
Ao ligar a tensão de rede produzem-se 2 "claque-claque" e o motor não reage ao emissor manual.	• Com um emissor qualquer em proximidade, pressionar durante pelo menos 3 segundos a tecla P/cima ou P/baixo. O motor dá a confirmação (1 x "claque-claque"). Para voltar a por o motor ao modo de aprendizagem, deve desligar-se e, depois, voltar a ligar-se a tensão. (P.ex., DESLIGAR – LIGAR fusível). **Prosseguir com o capítulo 6 "Colocação em serviço"!**

PT

Temos uma equipa técnica – n.º +49 (0) 7142 938-333 – sempre à sua disposição para responder às suas questões técnicas.

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG
Schleifmühle 6
D-74321 Bietigheim-Bissingen
Telefone: +49 (0) 7142 938-0
Telefax: +49 (0) 7142 938-230
www.geiger-antriebstechnik.de
info@geiger-antriebstechnik.de

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG | 100W0519 pt V001 0114